



Mobile Robot Localization: A Set-Membership Approach

Submitted by Rémy Guyonneau on Tue, 12/16/2014 - 14:04

Titre	Mobile Robot Localization: A Set-Membership Approach
Type de publication	Communication
Type	Communication avec actes dans un congrès
Année	2013
Langue	Anglais
Titre du colloque	Journées des Jeunes Chercheurs en Robotique (JJCR)
Auteur	Guyonneau, Rémy [1], Lagrange, Sébastien [2], Hardouin, Laurent [3], Lucidarme, Philippe [4]
Pays	France
Ville	Rennes
URL de la notice	http://okina.univ-angers.fr/publications/ua6494 [5]

Liens

- [1] <http://okina.univ-angers.fr/r.guyonneau/publications>
- [2] <http://okina.univ-angers.fr/sebastien.lagrange/publications>
- [3] <http://okina.univ-angers.fr/laurent.hardouin/publications>
- [4] <http://okina.univ-angers.fr/philippe.lucidarme/publications>
- [5] <http://okina.univ-angers.fr/publications/ua6494>

Publié sur *Okina* (<http://okina.univ-angers.fr>)